

Київський національний університет імені Тараса Шевченка,  
факультет кібернетики

## Оцінки параметрів в умовах невизначеності

д.ф.-м.н. Наконечний О.Г.,

к.ф.-м.н. Зінько П.М.



$$x_k \in R^1, k = 0, 1, \dots, N.$$

$$x_{N+m} - ?$$

## 1. Статистичний підхід

Прогнозна оцінка  $\hat{x}_{N+m} = g(x_0, \dots, x_N)$ .

С.к. похибка

$$\sigma(g) = \left\{ E \left( x_{N+m} - \hat{x}_{N+m} \right)^2 \right\}^{1/2}. \quad (1)$$

Оптимальний с.к. прогноз

$$\min_g \sigma(g) = \sigma(\hat{g}). \quad (2)$$

$$\hat{g} = E \frac{x_{N+m}}{x_0, \dots, x_N} \quad (3)$$

Оптимальний прогноз с.к. на класі  $G$

$$\min_{g \in G} \sigma(g) = \sigma(\hat{g}_G). \quad (4)$$

## Приклад 1.

1) 
$$G_1 = \left\{ g_1 : g_1 = \sum_{k=0}^N u_k x_k + c \right\} \quad (5)$$

Оптимальний лінійний с.к. прогноз

$$\min_{g_1} \sigma(g_1) = \sigma(\hat{g}_1). \quad (6)$$

2) 
$$G_2 = \left\{ g_2 : g_2 = g_1 + \sum_{k,j} u_{kj} x_k x_j \right\} \quad (7)$$

Оптимальний квадратичний с.к. прогноз

Рівняння для 1)

$$\begin{cases} E\hat{g}_1 = Ex_{N+m} \\ E\hat{g}_1 x_j = Ex_{N+m} x_j \end{cases} \quad (8)$$

Рівняння для 2)

$$\begin{cases} E\hat{g}_2 = Ex_{N+m} \\ E\hat{g}_2 x_j = Ex_{N+m} x_j \\ E\hat{g}_2 x_j x_s = Ex_{N+m} x_j x_s \end{cases} \quad (9)$$

$$\sigma(\hat{g}_2) \leq \sigma(\hat{g}_1) \quad (10)$$

$x_0, \dots, x_N, \dots, x_{N+m}$  – гаусів розподіл!!

$$E \frac{x_{N+m}}{x_0, \dots, x_N} = \sum_{k=0}^N \hat{u}_k x_k + \hat{c} \quad (11)$$

Розподіл  $P, x_0, \dots, x_N, \dots, x_{N+m}$  – невідомий і належить множині  $P$  .

Гарантована прогнозна оцінка

$$\min_g \max_P \sigma(g, p) = \max_{p \in P} \sigma(\hat{g}, p) \quad (12)$$

## Приклад 2.

$E x_k = m_k$ ,  $m_k$  – невідомі

$$|m_k| \leq \gamma_k$$

$E(x_k - m_k)(x_j - m_k) = r_{kj}$  – відомі

$$\max_P \sigma(g_1, p) = \left( \gamma_{N+m} + \sum_{k=0}^N |u_k| \gamma_k + |c| \right)^2 + (Ru, u) = F(u, c) \quad (13)$$
$$F(u, c) \rightarrow \min$$

## Оцінки середнього значення

$$x_k = m_k + x_k - m_k = m_k + \eta_k, \quad k = 0, \dots, N$$

$\eta_k$  – гаусові,  $E\eta_k = 0$ ,  $E\eta_k\eta_s = r_{ks}$ ,  $R = (r_{k,s})_{k,s=0}^N$ ,  $\det R \neq 0$ .

## Метод максимальної вірогідності

$$\Phi(m) = \left( R^{-1}(x - m), x - m \right) \quad (14)$$

$$\min_m \Phi(m) = 0$$

$$\hat{m}_k = x_k$$

## Гарантовані оцінки

Невідомі  $m_k, r_{kj}$

$$m \in M = \left\{ m : \sum_{k=0}^N (m_{k+1} - m_k)^2 q_k^2 \leq \gamma^2 \right\} \quad (15)$$

$$V = \left\{ R : \sum_{k=0}^N r_{kk} q_k^2 \leq \delta^2 \right\}$$

$$\hat{m}_N = \sum_{j=0}^N u_j x_j + c$$

$$\sigma(u, c) = \max_{V, M} \left\{ E |m_N - \hat{m}_N|^2 \right\}^{1/2} \quad (16)$$

$$\min_{u, c} \sigma(u, c) = \left\{ \max_{V, M} E |m_N - \bar{m}_N|^2 \right\}^{1/2} \quad (17)$$

$$\bar{m}_{k+1} = \bar{m}_k + s_k (y_{k+1} - \bar{m}_k) \quad (18)$$

$$\bar{m}_0 = y_0.$$



## Фільтр Калмана!!!

Оцінка  $\bar{m}_{k+1}$  – зміщена

$$E\bar{m}_{k+1} \neq m_k$$

$\theta_k = m_k - \bar{m}_k$  – зміщення

$$\theta_{k+1} = (1 - s_k)\theta_k + f_k \quad (19)$$

$$\theta_0 = f_0 \sum_{k=0}^N f_k^2 q_k^2 \leq \gamma^2, \quad f_k = m_{k+1} - m_k.$$

## Детермінована невизначеність

$$x_k = m_k + v_k, \quad k = 0, 1, \dots, N \quad (19)$$

$m_k$  – невідомі,  $v_k$  – невідомі похибки вимірювань.

$$|m_{k+1} - m_k| \leq \gamma_k, \quad |v_k| \leq \sigma_k, \quad (20)$$

$g(x_0, \dots, x_N)$  – оцінка  $m_N$ .

$$\min_g \max_{v_k, m_k} |m_N - g| = \min_{g_1} \max |m_N - g_1| \quad (22)$$

$$g_1 = \sum u_k x_k + c$$

$$V_1 = \{(m, v) : \Phi(m, v) \leq 1\} \quad (23)$$

$$\Phi(m, v) = \sum_{k=0}^N (m_{k+1} - m_k)^2 q_k^2 + \sum_{k=0}^N v_k^2 \sigma_k^2.$$

*Апріорна оцінка  $\bar{m}_N$*

Розв'язок рівняння

$$\bar{m}_{k+1} = \bar{m}_k + S_k (y_{k+1} - \bar{m}_k) - \text{фільтр Калмана} \quad (24)$$

## *Апостеріорні оцінки*

$$|m_{k+1} - m_k| \leq \gamma_k, \quad |v_k| \leq \delta_k, \quad k = 0, 1, \dots, N$$

$$M = \{ \vec{m} : |m_{k+1} - m_k| \leq \gamma_k, \quad k = 0, 1, \dots, N \}$$

$$V_y = \{ \vec{m} : |x_k - m_k| \leq \delta_k, \quad k = 0, 1, \dots, N \}$$

$M \cap V_y = M_y$  – апостеріорна множина

$M_y$  – опукла множина

За оптимальну оцінку можемо взяти

$$\bar{m}_k = \frac{1}{\mu(M_y)} \int_{M_y} m_k dm \quad (25)$$

Якщо обмеження

$$V_2 = \{(m, v) : \Phi(m, v) \leq 1\}, \quad (26)$$

то фільтр Калмана, а похибки оцінки

$$\sigma_N = (1 - \Phi(\bar{m}, x - \bar{m}))^{1/2} \sigma_1(\hat{u}, \hat{c}) \leq \sigma_1(\hat{u}, \hat{c}) \quad (27)$$

### Приклад 3.

$$x_k = \alpha + v_k, \quad k = 1, 2$$

$$|v_k| \leq 1$$

*Априорні оцінки*

$$\begin{aligned} \hat{\alpha} &= \hat{u}_1 x_1 + \hat{u}_2 x_2 \\ 0 \leq \hat{u}_1 \leq 1 \quad \hat{u}_2 &= 1 - \hat{u}_1 \end{aligned} \quad (28)$$

Похибка

$$\max_{\alpha, v} |\alpha - \hat{\alpha}| = 1 \quad (29)$$

*Апостеріорні оцінки*

$$\hat{\alpha} = \frac{1}{2} [\max x_k + \min x_k] \quad (30)$$

## *Апостеріорна похибка*

$$\sigma_a = \frac{\min x_k - \max x_k}{2} + 1 = 1 - \alpha, \quad 0 < \alpha < 1$$

$$x_{k+1} = g_k(x_k, \theta) + \sigma_k(x_k)v_k, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

$$\Phi(v_1, \dots, v_N) = \sum_{k=0}^N v_k^2 q_k^2 \leq \gamma_N^2, \quad \theta \in \Theta \subseteq R^m \quad (31)$$

## *Апостеріорна множина*

$$G_y(\theta) = \left\{ \theta : \sum_{k=0}^N (x_{k+1} - g_k(x_k, \theta))^2 \sigma_k^{-2}(x_k) \leq \gamma_N^2 \right\} \cap \Theta \quad (32)$$

#### Приклад 4.

$$x_{k+1} = x_k \theta + v_k \quad (33)$$

$$\sum_{k=0}^N v_k^2 \leq \gamma_N^2, \quad \theta \in R^1 \quad (34)$$

*Апостеріорна множина*

$$G_y = [\theta_1, \theta_2]$$

$$\theta_1 = -\gamma_N \left\{ \sum_{k=0}^N x_k^2 \right\}^{-\frac{1}{2}} + \hat{\theta}_N \quad (35)$$

$$\theta_2 = \gamma_N \left\{ \sum_{k=0}^N x_k^2 \right\}^{-\frac{1}{2}} + \hat{\theta}_N \quad (36)$$



$$\hat{\theta}_N = \left( \sum_{k=0}^N x_{k+1} x_k \right) \left( \sum_{k=0}^N x_k^2 \right)^{-1} \quad (37)$$

*Апостеріорна похибка*

$$\min_{\theta \in G_y} \max_{\theta \in G_y} |\theta - \hat{\theta}| = \max_{\theta \in G_y} |\theta - \hat{\theta}_N| = \gamma_N \left( \sum_{k=0}^N x_k^2 \right)^{-\frac{1}{2}}. \quad (38)$$

## Література

Наконечний О.Г. Оцінювання параметрів в умовах невизначеності. КНУ, Наукові записки. Том VII. 2004. –с. 102-111.

**Дякую за увагу!**